(19)日本国特許庁(JP)　(12)公表特許公報(A)　(11)特許出願公表番号
特表2015-523221
(P2015-523221A)
(43)公表日 平成27年8月13日(2015.8.13)

(51) Int.Cl.		FI		テーマコード（参考）
B25J 5/00	(2006.01)	B25J 5/00	F	3C707
B25J 18/06	(2006.01)	B25J 18/06		3J062
F16H 21/02	(2006.01)	F16H 21/02		

審査請求 未請求　予備審査請求 有　（全 14 頁）

(21)出願番号 特願2015-514518 (P2015-514518)
(86)(22)出願日 平成25年5月31日(2013.5.31)
(85)翻訳文提出日 平成27年1月8日(2015.1.8)
(86)国際出願番号 PCT/EP2013/061224
(87)国際公開番号 WO2013/178772
(87)国際公開日 平成25年12月5日(2013.12.5)
(31)優先権主張番号 1255078
(32)優先日 平成24年6月1日(2012.6.1)
(33)優先権主張国 フランス(FR)

(71)出願人 311003754
アルデバラン　ロボティクス
フランス国、７５０１５・パリ、リュ・デュ・コロネル・ピエール・アビア・４３
(74)代理人 110001173
特許業務法人川口國際特許事務所
(72)発明者 メゾニエ，ブリュノ
フランス国、７５０１４・パリ、アブニュ・デュ・ジェネラル・ルクレール、１９、ビラ・アドリエンヌ

Fターム(参考) 3C707 BS18 CU07 HS01 WA03 WM26
3J062 AA38 AB26 AC10 CB02 CB20 CB28 CB30 CB33

最終頁に続く

(54)【発明の名称】ヒューマノイドロボット用脊柱

(57)【要約】
本発明は、ヒューマノイドロボット用脊柱であって、ロボット（１０）の骨盤に固定するように意図された下部ベース（１１）と、ロボット（１０）の首（１４）に固定するように意図された上部ベース（１３）とを備え、下部ベース（１１）に対する上部ベース（１３）の２つの回転を可能にし、第１の回転が矢状軸（２１）を中心とし、第２の回転が横軸（２２）を中心とする脊柱（１０）に関する。本発明によれば、脊柱（２０）は、可撓性ロッド（２５）およびリニアアクチュエータ（２６、２７）を備え、ロッド（２５）は、その端部（２８、３０）のうちの第１の端部において、ベース（１１、１３）のうちの第１のベースの点（２９）で差し込まれ、かつベース（１１、１３）のうちの第２のベースの点（３１）で少なくとも案内され、アクチュエータ（２６、２７）の両方が、アンカ点（３２、３３、３４、３５）で２つのベース（１１、１３）間に固定されている。ベース（１１、１３）のそれぞれに対して、２つのアクチュエータ（２６、２７）のアンカ点（３２、３３、３４、３５）、およびロッド（２５）の差込点または案内点

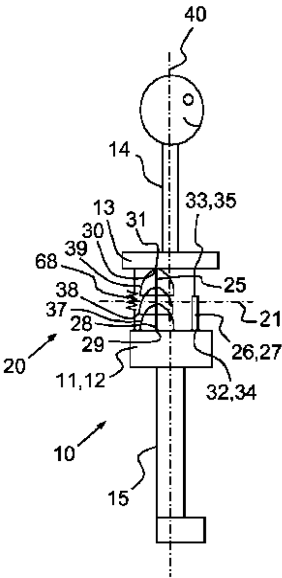


FIG.1